



TITLE:

# 有限マルコフ決定過程における Overtaking最適基準について(学習 と制御とその周辺)

AUTHOR(S):

門田, 良信

---

CITATION:

門田, 良信. 有限マルコフ決定過程におけるOvertaking最適基準について(学習と制御とその周辺). 数理解析研究所講究録 1985, 557: 1-13

ISSUE DATE:

1985-04

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/98989>

RIGHT:

有限マルコフ決定過程における

Overtaking 最適基準 について

和歌山大教育 門田 良信 (Yoshinobu Kadota)

## §0. 序

定常有限マルコフ決定過程 (以下 FMDP と略す) の最適化基準は有限段階に関するものと無限段階に関するものの2通りがある。無限段階に関する基準には多数あって、歴史的に中心課題となってきた  $\beta$ -割引最適基準, 平均最適基準, あるいはそれらの欠点を補うものとしての sensitive 最適基準等の他にも様々なものが案出されているようである。元々最適化基準は, FMDP 理論を現実に応用する場合に目的に合ったものを選び出して活用するものであるから, その種類の豊富さはこの理論が対象とする現実問題の広さを, 一面において示していると言えよう。

それらの多様な最適化基準の中にあって Overtaking 最適性が特にその興味を引く点は, 次の3つにあると考える。第1に数理経済学の方面から Gale [7] 等により, その有用性が強調されている事。第2に, この基準が我々の直観的な「良さ」

に合致している事。尤もに R. Bellman の最適性の原理との関係である。この原理が時刻の最終段階から逆登って行動 (actions) を規定する事により全体に渡る最も良い政策を求めようとしているのに反して、この基準では時刻の流れと共に行動を規定しながら前者に劣らない政策を得ようとしている点である。しかしこの3点を裏面から眺めるならば、Overtaking 最適基準は FMDP の分野では未だ十分な成果が得られていない事となり、表面的に明快であればある程、解析的には難しくなり、また欲ばりすぎの基準であるために厳しい条件が必要となってくる事になる。事実、Overtaking 最適基準を満たす最適政策の存在を扱った論文は少なく、FMDP においては筆者の知る限り Denardo and Rothblum [5] くらいである。

この報告の目的は、Overtaking 最適基準と他の幾つかの最適化基準を比較する事によって、[5] の得た定理の意味を検討する事にある。§1 では、以下の議論のモデルとなる FMDP と政策、および Overtaking, 平均最適基準等の定義を与える。§2 では次の §3, 4 で使われる FMDP の基礎理論を簡単に紹介する。その多くは Blackwell [1], Veinott [12] による。§3 では [5] による Overtaking 最適基準に関する結果を紹介する。§4 では Veinott [12] の sensitive 最適基準, Blackwell 最適基準 (仮称), Overtaking 最適基準との相互関係を見る。

これより [5] の条件が相当に厳しいものである事が解るであろう。§4 では 3 つの反例を調べて、[5] の条件は決して厳しすぎるものではない事、および Overtaking 最適と Flynn [6] による強 Overtaking 最適との相異を見る。なお、使われる記号は [1], [12] 等に従うものとする。

### §1. FMDP

空でない有限集合  $S = \{1, 2, \dots, S\}$  を状態空間と呼び、各  $i \in S$  に対して行動空間 (action space) と呼ぶ空でない有限集合  $A_i$  が定まっているとする。いま時刻  $n = 1, 2, 3, \dots$  で状態  $i \in S$  を観察し行動  $a \in A_i$  を取った時、利得  $r(i, a)$  が得られ、時刻  $n+1$  ではシステムは状態  $j \in S$  へ確率  $p(j|i, a)$  で移るものとする。ここで任意の  $i, a$  に対して  $r(i, a)$  は実数値をとり、 $p(j|i, a)$  については、任意の  $i, j \in S, a \in A_i$  に対して  $p(j|i, a) \geq 0$  かつ  $\sum_{j \in S} p(j|i, a) \leq 1$  を満たすとする。  $F = \prod_{i \in S} A_i$  (直積) とする。任意の  $f \in F$  の第  $i$  要素を  $f_i \in A_i$  で表わせば、 $p(j|i, a)$  の定義により  $f$  に対して  $S$  次元部分確率行列  $P(f) \equiv (p(j|i, f_i); i, j \in S)$  と  $S$  次元実ベクトル  $r(f) = (r(i, f_i); i \in S)$  が定まる。以上のように定義された 4 つの組  $M = (S, F, P, r)$  を FMDP (Finite state Markov Decision Process) と呼ぶ。

$F$  の元の列  $\pi = (f_1, f_2, \dots)$  を政策 (policy) と呼ぶ。特にすべての  $n$  について  $f_n = f$  ならば、 $\pi$  を定常政策と呼び  $f$  で表わす。従って  $F$  は定常政策全体の集合をも示す事になる。任意の政策  $\pi = (f_1, f_2, \dots)$  と  $n=1, 2, \dots$ ,  $0 \leq \beta < 1$  に対して  $S$  次元ベクトル  $V_n(\pi)$ ,  $V_\beta(\pi)$  を

$$V_n(\pi) = \sum_{k=1}^n P(f_1)P(f_2)\dots P(f_{k-1})r(f_k),$$

$$V_\beta(\pi) = \sum_{k=1}^{\infty} P(f_1)P(f_2)\dots P(f_{k-1})r(f_k)\beta^k$$

と定義する。ただし、 $k=1$  のとき行列積  $P(f_1)P(f_2)\dots P(f_{k-1}) = I$  (単位行列) とする。 $V_n(\pi)$ ,  $V_\beta(\pi)$  の第  $i$  要素はそれぞれ、システムが時刻 1 で  $i \in S$  から出発した時に政策  $\pi$  を使って得られる、時刻  $n$  までの期待利得の和 および  $n \rightarrow \infty$  とした時の  $\beta$ -割引総期待利得を表わしている。

$n=1, 2, 3, \dots$  に対して  $V_n^* = \sup\{V_n(\pi); \pi \text{ はすべての政策}\}$  とおく。ここで  $\sup$  は、後にでてくる  $\liminf$ ,  $\limsup$ ,  $\lim$ ,  $\max$ , 等号  $=$ , 不等号  $\geq$  も全く同様に、ベクトルの各要素毎にとられるものとする。いま、ある政策  $\pi^*$  が強 Overtaking 最適であるとは、

$$\lim_{n \rightarrow \infty} [V_n(\pi^*) - V_n^*] = 0 \quad (1)$$

が成立する事を言い、Overtaking 最適であるとは、任意の政策  $\pi$  に対して

$$\liminf_{n \rightarrow \infty} [V_n(\pi^*) - V_n(\pi)] \geq 0$$

を満たす事を言う。また  $\pi^*$  が平均最適であるとは、任意の  $\pi$  に対して

$$\liminf_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} [V_n(\pi^*) - V_n(\pi)] \geq 0 \quad (2)$$

が成立する事である。

$V_n(\pi^*) \leq V_n^*$  であるから、(1) は  $\liminf_{n \rightarrow \infty} [V_n(\pi^*) - V_n^*] \geq 0$  と同じ意味である。(2) は Flynn (1976) の定義であり、通常使われる平均最適の定義  $\liminf_{n \rightarrow \infty} V_n(\pi^*)/n \geq \liminf_{n \rightarrow \infty} V_n(\pi)/n$  よりも若干厳しいものである。

明らかに、 $\pi^*$  が強 Overtaking 最適ならば Overtaking 最適であり、Overtaking 最適ならば平均最適である。

## §2. 関数方程式

$n$ -割引最適基準における関数方程式を構成し、この方程式の解を与える定常政策の部分集合を定義する。それらは §3, §4 の定理に用いられる。また以下においてベクトル  $X$  の第  $i$  要素は、 $X_i$ ,  $[X]_i$  等と表わす。

任意の  $f \in F$  に対して  $P(f)^* = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n+1} \sum_{k=0}^n P(f)^k$  が存在して

$$x(f) \equiv P(f)^* r(f) = \lim_{n \rightarrow \infty} V_n(f)/n$$

が成立する。更に  $(I - P(f) + P(f)^*)$  は正則で

$$H(f) = (I - P(f) + P(f)^*)^{-1} - P(f)^*,$$

$$y_{-1}(f) = x(f), \quad y_n(f) = (-1)^n H(f)^{n+1} r(f), \quad n=0, 1, 2, \dots$$

とおく。  $\beta = \frac{1}{1+\rho}$ ,  $\rho > 0$  とし,  $V_\rho(f)$  を  $\rho$  の関数とみて  $V_\rho(f)$  で表わせば,

$$V_\rho(f) = \sum_{n=-1}^{\infty} y_n(f) \rho^n \quad (3)$$

が成立する。(3) を  $V_\rho(f)$  の Laurent 展開と呼ぶ。

任意の  $i \in S$ ,  $a \in A_i$ ,  $f \in F$  に対して,  $r_0(i, a) = r(i, a)$ ,  $n \neq 0$  ならば  $r_n(i, a) = 0$ ,  $y_{-2}(f) = 0$  (零ベクトル) とし

$$y_n(i, a, f) = r_n(i, a) + \sum_{j \in S} P(j|i, a) y_n(f)_j - y_n(f)_i - y_{n-1}(f)_i \quad (4)$$

$n = -1, 0, 1, \dots$  とおく。また, 時刻 1 では  $g \in F$  を使いその後は定常政策  $f \in F$  を使って得られる  $\beta$ -割引総期待利得を  $V_\rho(gf)$  で表わすと, (3) と  $V_\rho(gf) = \beta(r(g) + \beta P(g)V_\rho(f))$  より,  $[V_\rho(gf) - V_\rho(f)]_i = \sum_{n=-1}^{\infty} y_n(i, g_i, f)$  が成立する。 $y_n(i, g_i, f)$  を  $i$  要素とするベクトルを  $y_n(gf)$  で表わす。

$S$  次元ベクトルの列  $\{y_n; n = -2, -1, 0, 1, \dots\}$  を帰納的に

$$y_{-2} = 0, \quad y_{-1} = \max \{ y_{-1}(f); f \in F \}$$

$$y_n = \max \{ y_n(f); y_{-1} = y_{-1}(f), y_0 = y_0(f), \dots, y_{n-1} = y_{n-1}(f), f \in F \}$$

と定義する。[12]によりすべての  $n$  について  $y_n = y_n(f_0)$  となる  $f_0 \in F$  が一般に存在するから, この定義は可能である。(4) の右辺で  $y_n(f)_j$ ,  $y_{n-1}(f)_i$ ,  $y_n(f)_i$  をそれぞれ  $y_{n,j}$ ,  $y_{n-1,i}$ ,  $y_{n,i}$  でおきかえてできる式を,  $y_n(i, a)$  で表わし,  $y_n(i, f_i)$  を第  $i$  要素とするベクトルを  $y_n(f)$  で表わす事にする。

$$A_i(n) \equiv \{a \in A_i; y_k(i, a) = 0, k = -1, 0, \dots, n\}$$

かつ  $F_n = \prod_{i \in S} A_i(n)$  (直積) とすれば,  $F_n \subset F$  は  $n$  に関する単調非増加列となり, 前出の  $f_0$  は  $f_0 \in \bigcap_{n=-1}^{\infty} F_n$  を満たす。  $\bigcap_{n=-1}^{\infty} F_n$  は後に現れる Blackwell 最適定常政策の集合となる。また  $n$  を固定するとき, 任意の  $i \in S$  と任意の  $k = -1, 0, \dots, n+1$  に対して  $V_k(i, a) = 0$  としたものは  $n$ -割引最適基準における関数方程式を示す。特に  $n = -1$  のときには平均最適基準のそれになる。

### §3. Overtaking 最適基準に関する [5] の結果.

前 § で得られた  $F_0 = \prod_{i \in S} A_i(0)$  を使って Overtaking 最適政策が存在するための 1 つの十分条件を記す。

条件 I. 任意の  $f, g \in F_0$  に対して  $P(f)^*_{ii} > 0$  ( $P(f)^*_{ii}$  は  $P(f)$  の第  $(i, i)$  要素) ならば,  $f_i = g_i$  である。

マルコフ連鎖  $P(f)$  の状態空間  $S$  は, 過渡的状态の集合  $T$  と有限個の再帰的状态のクラス  $R_1, R_2, \dots, R_k$  に分割される。各  $R_i$  の周期を  $d_i$ ,  $\{d_1, d_2, \dots, d_k\}$  の最小公倍数を  $d$  とする。条件 I のもとでは,  $i \in R_1 \cup R_2 \cup \dots \cup R_k$  ならば  $A_i(0)$  は唯一の行動を含む事になる。従って上記の  $T, R_1, R_2, \dots, R_k, d_1, d_2, \dots, d_k$  および  $d$  は  $f \in F_0$  に無関係に一意に定まる。

条件 II.  $d = 1$  (非周期的)。

定理 1. [5].

条件 I のもとで任意の定常政策  $f \in F_0$  と政策  $\pi$  をとる。任意



の  $i \in S$  について次の (1) ~ (3) は同値.

$$(1) \limsup_{n \rightarrow \infty} \left\{ \sum_{l=0}^{d-1} [V^{n+l}(\pi) - V^{n+l}(f)]_i \right\} \geq 0$$

(2)  $n=1, 2, \dots$  に対して

$$0 = [P(f_1)P(f_2) \cdots P(f_{n-1})\mathcal{V}_1(f_n)]_i = [P(f_1)P(f_2) \cdots P(f_{n-1})\mathcal{V}_0(f_n)]_i.$$

$$(3) \lim_{n \rightarrow \infty} \left\{ \sum_{l=0}^{d-1} [V^{n+l}(\pi) - V^{n+l}(f)]_i \right\} = 0$$

系 2. [5].

条件 I, II のもとで、任意の定常政策  $f \in F_0$  は Overtaking 最適政策となる。政策  $\pi = (f_1, f_2, \dots)$  が Overtaking 最適となるための必要十分条件は、定理 1 の (2) がすべての  $i \in S$  について成立する事である。

#### §4. sensitive 最適基準との関係

ある政策  $\pi^*$  について、 $\pi^*$  が Blackwell 最適であるとは、 $\beta_0 < \beta < 1$  なる任意の  $\beta$  と任意の政策  $\pi$  に対して  $V_\beta(\pi^*) \geq V_\beta(\pi)$  が成立するような  $\beta_0$  ( $0 \leq \beta_0 < 1$ ) が存在する事を言う。

$n = -1, 0, 1, 2, \dots$  について  $\pi^*$  が  $n$ -割引最適であるとは、任意の政策  $\pi$  に対して  $\liminf_{\rho \rightarrow 0} \rho^{-n} [V_\rho(\pi^*) - V_\rho(\pi)] \geq 0$  が成立する事を言う。

任意の政策  $\pi$  と  $k = 1, 2, 3, \dots$  に対して  $V_k^n(\pi)$  を

$$V_k^1(\pi) = V_k(\pi), \quad V_k^n(\pi) = \sum_{l=1}^k V_l^{n-1}(\pi)$$

として定義する。 $n = -1, 0, 1, \dots$  に対して政策  $\pi^*$  が  $n$ -平均最適

であるとは、任意の政策  $\pi$  に対して

$$\liminf_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{k} [V_k^{n+2}(\pi^*) - V_k^{n+2}(\pi)] \geq 0$$

が成立する事を言う。特に  $-1$ -平均最適と  $0$  の平均最適とは一致する。また  $0$ -平均最適の事を average overtaking 最適とも言う。

[9]によれば  $\pi^* = (f_1, f_2, \dots)$  が  $n$ -平均最適となるための必要十分条件は、 $k=1, 2, 3, \dots$  について

$$P(f_1)P(f_2) \cdots P(f_{k-1}) \psi_m(f_k) = 0, \quad m = -1, 0, 1, \dots, n \quad (4)$$

$$\text{かつ} \quad \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N P(f_1)P(f_2) \cdots P(f_{k-1}) \psi_{n+1}(f_k) = 0 \quad (5)$$

が成立する事である。特に  $n=S$  のときには (5) は不必要となり、 $n \geq S$  のときの (4), (5) は  $n=S$  のときの (4) に一致する。

今までに紹介した幾つかの最適化基準を満たす政策の集合を、次の記号で表わす。

SOT ; 強 Overtaking 最適政策の集合。

OT ; Overtaking 最適政策の集合。

B ; Blackwell 最適政策の集合。

$D_n$  ;  $n$ -割引最適政策の集合。  $n = -1, 0, 1, \dots$ 。

$O_n$  ;  $n$ -平均最適政策の集合。  $n = -1, 0, 1, \dots$ 。

このとき [4, 5, 6, 8, 9, 10, 11, 12] の結果を総合すると、一般に次の包含関係を得る。

$$SOT \subset OT \subset B = D_{S+m} = \dots = D_S \subset D_{S-1} \subset \dots \subset D_1 \subset D_0 \subset D_{-1}$$

$$\parallel \qquad \qquad \parallel \qquad \qquad \parallel \qquad \qquad \parallel \qquad \qquad \parallel$$

$$\alpha_{S+m} = \dots = \alpha_S \subset \alpha_{S-1} \subset \dots \subset \alpha_1 \subset \alpha_0 \subset \alpha_{-1}$$

ただし,  $m=1, 2, 3, \dots$  とする。

$D_n \cap F \subset F_n \subset D_{n-1} \cap F$  が成立する事から、条件 I, II のもとでは  $OT \cap F = B \cap F = D_0 \cap F = \alpha_0 \cap F = F_0 \subset D_{-1}$  が成立する。また系 2 と (4), (5) より、条件 I, II のもとで  $\alpha_0 \subset OT \subset \alpha_{-1}$  が成立する。これらは条件 I, II の厳しさを物語っている。

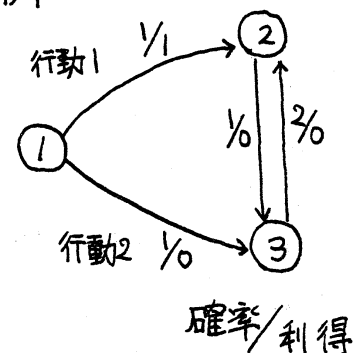
一般に  $B \cap F \neq \emptyset$  なる事が知られている。また  $f \in D_{n-1} \cap F$  を使って  $f \in D_n \cap F$  を見つける政策改良法は [12] によって得られている。線型計画による解法も [3] によって一部得られている。

## §5. 反例

例1 [4].  $d > 1$  のとき  $OT = \emptyset$  となる例

$$S = \{1, 2, 3\}, \quad A_1 = \{1, 2\}, \quad A_2 = A_3 = \{1\}, \quad d = 2.$$

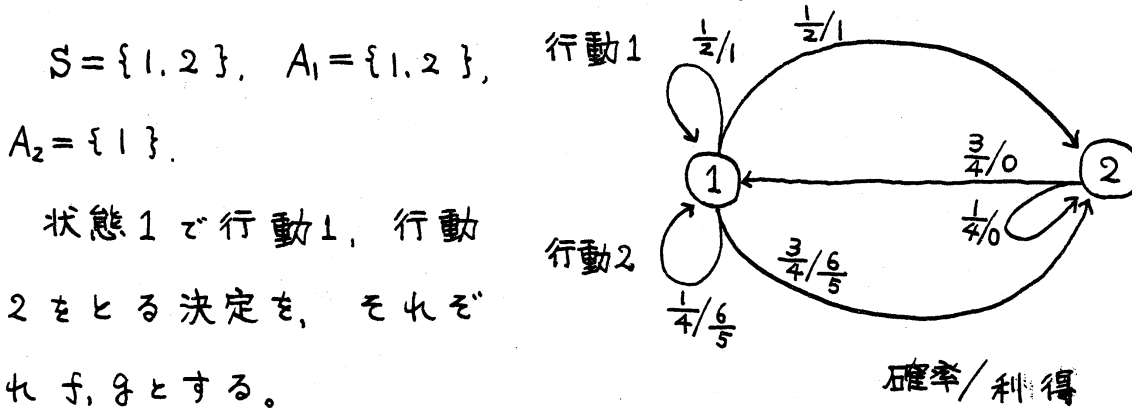
状態1で行動1, 行動2 もとる定常政策も、それぞれ  $f, g$  とする。



$$P(f) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad r(f) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad P(g) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad r(g) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

$n$  が奇数のとき  $V_n(f)_1 = n$ ,  $V_n(g)_1 = n-1$  であり  $n$  が偶数のとき  $V_n(f)_1 = n-1$ ,  $V_n(g)_1 = n$  である。従って,  $OT = \emptyset$  である。実際には  $f, g \in D_0$ ,  $\{f\} = D_1 \cap F = B \cap F$  となっている。

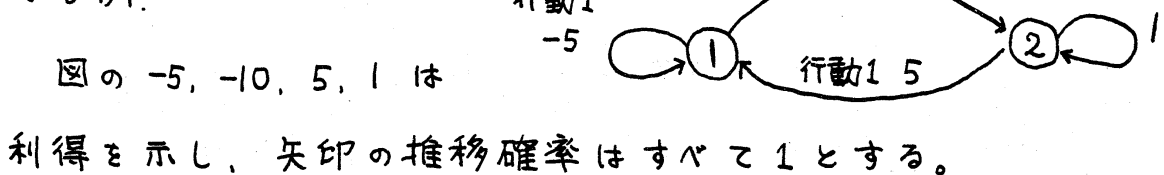
例2 [2].  $d=1$  だけでは  $OT = \emptyset$  となる例。



$$P(f) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \end{pmatrix}, \quad r(f) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad P(g) = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{3}{4} \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \end{pmatrix}, \quad r(g) = \begin{pmatrix} \frac{6}{5} \\ 0 \end{pmatrix}.$$

最適性の原理により,  $V_n^* = V_n(\pi)$  となる  $F$  の元の列は  $(\dots f, g, f, g)$  ( $g$  で終り  $f$  と  $g$  が交互に現われる) となる。従って  $\pi_1 = (f, g, f, g, \dots)$ ,  $\pi_2 = (g, f, g, f, \dots)$  とすれば,  $n$  が奇数のとき  $V_n(\pi_2) = V_n^* > V_n(\pi_1)$ ,  $n$  が偶数のとき  $V_n(\pi_1) = V_n^* > V_n(\pi_2)$  となるから,  $OT = \emptyset$  である。

例3 [6]. 条件 I, II を満たし  $OT \neq \emptyset$  であるが  $SOT = \emptyset$  となる例。



$S = \{1, 2\}$ ,  $A_1 = A_2 = \{1, 2\}$ . 状態 1 でも 2 でも常に行動 2 をとる定常政策を  $f$  とする。

$$V_1^* = \begin{pmatrix} -5 \\ 5 \end{pmatrix} \quad n=2, 3, 4, \dots \text{ に対して } V_n^* = \begin{pmatrix} -7+n \\ 4+n \end{pmatrix}$$

$$V_n(f) = \begin{pmatrix} -11+n \\ n \end{pmatrix} \quad \text{より, } n=2, 3, 4, \dots \text{ に対して } V_n(f) - V_n^* = \begin{pmatrix} -4 \\ -4 \end{pmatrix} \text{ となる。従って } f \text{ も SOT である。一方, 平均最適定常}$$

政策は  $f$  だけであり, 状態 2 の行動 1 は 1 度以上使うべきでないから,  $\text{SOT} = \emptyset$ ,  $\text{OT} \cap F = \{f\}$  となる事が解る。

### 参考文献

- [1] Blackwell, D. (1962). Discrete dynamic programming. *Ann. Math. Statist.* 33, 719-726.
- [2] Brown, B. W. (1965). On the iterative method of dynamic programming on a finite space discrete time Markov process. *Ann. Math. Statist.* 36, 1279-1285.
- [3] Denardo, E. V. (1970). Computing a bias-optimal policy in a discrete-time Markov decision problem. *Operations Res.* 18, 279-289.
- [4] Denardo, E. V. and Miller, B. L. (1968). An optimality condition for discrete dynamic programming with no

- discounting. *Ann. Math. Statist.* 39, 1220-1227.
- [ 5 ] Denardo, E. V. and Rothblum, U. G. (1979). Overtaking optimality for Markov decision chains. *Math. Operations Res.* 4, 144-152.
- [ 6 ] Flynn, J. (1980). On optimality criteria for dynamic programs with long finite horizons. *Jour. Math. Anal. Applications* 76, 202-208.
- [ 7 ] Gale, D. (1967). On optimal development in a multi-sector economy. *Review of Economic Studies* 34, 1-18.
- [ 8 ] Lippman, S. A. (1969). Criterion equivalence in discrete dynamic programming. *Operations Res.* 17, 920-923.
- [ 9 ] Gladkij, K. (1974). On the set of optimal controls for Markov chains with rewards. *Kybernetika* 10, 350-367.
- [ 10 ] Veinott, A. F. Jr. (1966). On finding optimal policies in discrete dynamic programming with no discounting. *Ann. Math. Statist.* 1284-1294.
- [ 11 ] ———. (1968). Discrete dynamic programming with sensitive optimality criteria (preliminary report). *Ann. Math. Statist.* 39, 1372.
- [ 12 ] ———. (1969). Discrete dynamic programming with sensitive optimality criteria. *Ann. Math. Statist.* 40, 1635-1660.